PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 04191935 A

(43) Date of publication of application: 10 . 07 . 92

(51) Int. CI

G06F 9/46 G06F 9/46

(21) Application number: 02320994

(22) Date of filing: 27 . 11 . 90

(71) Applicant:

TOSHIBA CORP

(72) Inventor:

SUENAGA TSUKASA

ISHIBASHI EIJI NOZAKI MASAHARU

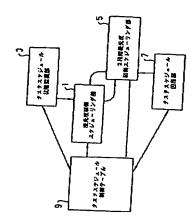
(54) TASK SCHEDULING SYSTEM

(57) Abstract:

PURPOSE: To improve the performance of a system by alternately scheduling the task of high priority and the task of low priority.

CONSTITUTION: A task schedule state monitoring part 3 refers to a task schedule control table 9 every a constant period and shifts control from a priority control scheduling part 1 to a two-stage control scheduling part 5. The two-stage control scheduling part 5 classifies plural tasks into a task group with high priority and a task group with low priority and schedules the tasks of the low priority group in order by a low priority group pointer 17 of the task schedule control table 9. Then, a task schedule recovering part 7 shifts the control from the two-stage priority control scheduling part 5 to the priority control scheduling part 1 when the task finishes scheduling all the tasks of a CPU assignment queuing state. Thus, the performance of a system is improved.

COPYRIGHT: (C)1992,JPO&Japio



99日本国特許庁(JP)

00 特許出願公開

◎公開特許公報(A) 平4-191935

@Int.Cl. "

識別記号

庁内整理番号

❸公開 平成4年(1992)7月10日

G 86 F 9/46 3 4 0 3 2 0 В D 8120-5B 8120-5B

8120-5B

3 4 0

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全6頁)

60発明の名称

タスクスケジューリング方式

顧 平2-320994 20特

司

願 平2(1990)11月27日 金出

何発 明 者 末

永 楏

東京都府中市東芝町 1 番地 株式会社東芝府中工場内

何発 囲 老 石

英 次 東京都府中市東芝町1番地 株式会社東芝府中工場内

@発 囲 沯 正 駍 絃 冶 東京都府中市東芝町1番地 株式会社東芝府中工場内

の出 願 株式会社東芝 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

四代 理 弁理士 三好 秀和 外1名

1. 発明の名称

タスクスケジューリング方式

2. 特許請求の範囲

複数のタスクを備えて当該複数のタスクがCP ひを時分割に供用するタスクスケジューリング方 式において、

前配複数のタスクのうち C P U 割当待ち状態で 最も優先度の低いタスクの待ち時間を監視するス ケジューリング監視手段と、

前記スケジューリング監視手段の CP U 割当待 ち状態のタスクの優先度の高いタスク群と優先度 の低いタスク群とに分類して当該優先度の高いタ スクと優先度の低いタスクとを交互にスケジュー ルする2段階優先度制御手段と、

前記スケジューリング監視手段による待ち時間 が指定値を超えると前記2段階優先度制御手段に 制御を移行する2段階優先度制御移行手段と、

、この2段階優先度制御移行手段により優先度の 低いタスク群のうち優先度の最も低いタスクがス

ケジュールされると前記2段階優先度制御手段よ り優先度の高いタスクからスケジュールする手段

を備えたことを特数とするタスクスケジューリ ング方式。

3. 発明の詳細な説明

【発明の目的】

(康婁上の利用分野)

本発明は、複数のタスクを備えたマルチタス クにおける当該タスクがCPUを時分割に供用す るタスクスケジューリングにおいて、特に、仮先 皮の高いタスクがCPVを占有し続けていても便 先皮の低いタスクがCPUを占有できることによ り、システムのスルーブットを向上するタスクス ケジューリング方式に関する。

(従来の技術)

従来のタスクスケジューリング方式は、タス クがCPU割当待ち状態(以下、レディ状態とい う。)であるとき優先度の高いタスクから駆次、 待ち行列に登録するタスクレディキューを備えて、

特別平4-191935 (2)

タスクディスパッチング要求があるとタスクスケジューラは、当該タスクレディキューの先頭のタスクの優先度と現在CPUを占有中のタスクの優先とを比較する。比較により優先度の高いタスクからスケジュールする。、従来のタスクスケジューリング方式では、優先度の低いタスクをCPUに割当てるのが容易ではなかった。

(発明が解決しようとする課題)

ところで、従来のタスクスケジューリング方式は、優先度の高いタスクが、例えばプログラムのループ等によりCPUを占有して続けると優先度の低いタスクにCPUが割当てられなくなり、始末のレスポンスの低下およびシステム全体のスループットの低下を招来する問題があった。

本発明は、上記に鑑みてなさたものであり、その目的は、優先度の高いタスクがCPUを占有し続けている場合でも、優先度の低いタスクをCPUに割当てることにより、システムのスループットを向上させて、システムの性能を向上するタス

を備えたことを要旨とする。

. (作用)

上記構成を領えなので、 でものののは、 ないのののは、 ないののは、 ないのののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないのののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないのののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないのののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないののは、 ないのののは、 ないののは、 ないのは、 ないのは、

(実施例)

以下、図面を用いて本発明の実施例を説明する。

第 1 図は本発明のタスクスケジューリング方式 に係る一実施例の概略を示すプロック図である。 クスケジューリング方式を提供することにある。 [発明の構成]

(課題を解決するための手段)

上記目的を達成するため、本発明は、複数のタスクを備えて当該複数のタスクのうちCPU割当待ち状態で最も優先度の低いタスクの待ち時間を監視するスケジューリング監視手段と、

前記スケジューリング監視手段のCPU割当待ち状態のタスクの優先度の高いタスク群と優先度の低いタスク群と優先度の高いタスクと優先度の高いタスクと優先度の低いタスクとを交互にスケジュールする2段階優先度制御手段と、

前記スケジューリング監視手段による待ち時間 が指定値を超えると前記2段階優先度制御手段に 制御を移行する2段階優先度制御移行手段と、

この2段階優先度制御移行手段により優先度の低いタスク群のうち優先度の最も低いタスクがスケジュールされると前記2段階優先度制御手段から優先度の高いタスクからスケジュールする手段と、

上記タスクスケジューリング方式は、優先度制 都スケジューリング部1、タスクスケジュール状 態監視部3、2段階優先度制御スケジューリング 部5およびタスクスケジュール回復部7を備える。

上記優先度制御スケックが部1はは、優先度の高いタスクスケックが部3は定定がから、タスクスケックスを設定を設定して優先でのの、タスクスクスケックスケッシュールがからに対してのでは、のでは、なりのでは、を優先度の低いタスク群とに分がのかがある。とのなりのでは、を優先度の低いタスク群とに分がのかがある。というなど、大力がある。というなど、スケッコールを優先度のない、スケッコールである。

タスクスケジュール回復部7は、タスクがCP U割当て待ち状態(以下、レディー状態という。) のタスクを全てスケジューリングし終ると2段階 優先制御スケジューリング部5から優先制御スケ

特閉平4-191935(3)

ジューリング部1に斜御を移行する。

タスクスケジュール斜舞テーブル 9 は、以下に 示す各種のポインタ等を備えており、第 2 図を用 いて辞細に説明する。

上記タスクスケジュール制御チーブル(以下、 デーブルという。) 9 はタスクスケジュール状態 フラグ11およびタスクスケジュール状態変更上 挺カウンタ13を備えている。上記タスクスケジ ュール状態フラグ11は優先度制御スケジューリ ング部1および2段階優先度制御スケジューリン グ部 5 の高 優先度 グループ。 低 優先度 グループを **豊別するフラグであり、例えば、優先度制御の場** 合「0」、2段階優先度制御の高優先度グループ の場合「1」、低優先度グループの場合「2」の 識別をしている。タスクスケジュール状態変更上 限カウンタ13は、タスクスケジュール状態監視 : 部3により、レディ状態のタスクT₁ . T₂ …T n のそれぞれに偉えられているタスク制御プロッ ク内の未スケジュール状態保持カウンタCi.C , … Cnのうち、最も優先度の低いタスク、例え

オペレーティングシステム(以下、OSという。) により管理されている。

次に本実施例の作用を第3図および第4図の処理フローチャートを用いて説明する。

まず、第3回はタスク状態監視の処理を示すフローチャートである。

タスクスケジュール状態監視部3は、一定周期 毎に起動され、通常の優先度制御の場合レディ状態のタスクのうち最も優先度の低いタスク、タスクレディキューの最後のタスクの未スケジュール 状態保持カウンタをカウントアップし、現在CP Uを占有しているタスクより優先度が低ければステップ160に進む(ステップ100~110)。

上記未スケジュール状態保持カウンタの値がタスクスケジュール状態変更上限カウンタ13の値を超えるとタスクスケジュール状態監視部3は、優先度制御スケジューリング部1から2段階優先度制御スケジューリング部ちに制御を移行する。 一方、未スケジュール状態保持カウンタの値がタスクスケジュール状態変更上限カウンタ13の値 ばTnの来スケジュール状態保持カウンタCnと比較される。比較により上記タスクスケジュール状態変更上限カウンタ13の値が大きいときタスクスケジュール状態監視部3により2段階優先度制御スケジューリング部5に制御が移行される。

また、テーブル9は、被状態監視ポインタ15, 低優先度グループポインタ17およびレディタス ク制御ポインタ19を育する。

上記被状態監視タスクポインタ15は、2段階 優先度制御に制御を移行する原因となったタスク を示すポインタであり、当該タスクが2段階優先 度制御の最後にスケジュールされるタスクである。

低優先度クループポインタ17は、2段階優先 制御の低優先度ゲループのタスクを示すポインタ である。

レディタスク 舒御ポインタ 1 9 は、レディ状態のタスクを優先度順に管理するエントリであり、 当該レディ状態のタスク 7 が全てキューイング (タスクレディキュー) されている。

なお、タスクスケジュール状態監視部3等は、

以下ならばステップ160に進む (ステップ12 0)。

2 段階優先度制御に移行されるとタスクスケジュール状態監視部3は、テーブル9の被状態監視 タスクポインタ15をタスクレディキューの最後 のタスクに設定し、低優先度タスクグループポインタ17をタスクレディキューの先頭のタスクに 設定する。また、タスクスケジュール状態監視部 3 は、タスクスケジュール状態のフラグ11を2 段階優先制御を示す、例えば「1」にセットして ステップ160に進む(ステップ130~150)

ステップ160に進むとタスクスケジュール状態監視部3は、実行待ち状態になり一定周期後に再び起動されてステップ100に戻る(ステップ160)。

次にタスクスケジューリング処理および2段階 優先度制御から回復処理を第4図のフローチャートを用いて説明する。

まず、タスクスケジュール状態監視部3は、テ

特閒平4-191935 (4)

上記テーブル9のタスクスケジュール状態フラグ11が2段階優先制御を示すときタスクスケジュール状態監視部3は、現在までCPUを占有していたタスクをタスクレディキューに登録する。 登録後、タスクスケジュール状態監視部3は、タスクスケジュール状態監視部3は、タスクスケジュール状態で視部3は、タスクスケジュール状態を視部3は、タスクスケジュール状態である。低優先度グループを示すときステップ340に進み、低優先度

被状態監視ポインタ15、低優先度グループポインタ17およびレディタスク制御ポインタ19をそれぞれ初朝化して、タスクスケジュールを元の優先制御に制御を移行する(ステップ310~330)。

タスクスケジュール状態フラグ11が高優先度 グループを示すステップ340に進むと2段階優 先度制御スケジューリング部5は、高優先度の先 頭のタスクをスケジュールしてステップ300に 進む(ステップ340)。

これにより、優先度の高いタスクがCPUを占有している場合でも、優先度の低いタスクがスケジュールすることにより、シスタムのスループットを向上できる。

また、デバックの作業中のシステムのバックで、 ップにも対応可能になる。

"[発明の効果]

以上説明したように、本発明によれば、高優先度のタスクおよび低優先度のタスクを交互にスケ ジューリングするので、優先度の高いタスクが C グループを示すときステップ 2 7 0 に進む (ステップ 2 5 0 ~ 2 6 0) •

ステップ270に進むと2段階優先度制御スケ ジューリング部ちは、低優先度クループのタスク をスケジュールするとき当該クスクがタスクレデ ィキューの最後のタスクか、即ち、レディ状態の タスクを全てスケジュールしたか否かを調べる。 上記タスクがタスクレディキューの最後のタスク でない場合、2段階優先度制御スケジューリング 部5は、低優先度グループポインタ17をレディ キューの次のタスクに移すことにより、高優先度 グループと低優先度グループの調整を行ない次の 低優先度グループのタスクの実行を保証する。ま た、2段階優先度制御スケジューリング部5は、 次回のスケジューリングを高優先度グループで行 なうためにタスクスケジュール状態フラグ11を 高優先度グループに変更する(ステップ270~ 300).

一方、タスクレディキューの最後のタスクの場合、2 段階優先度制御スケジューリング部5 は、

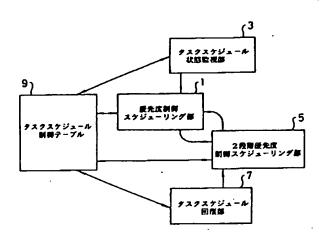
P Uを占有し続けている場合でも、優先度の低い タスクをCPUに割当てることにより、システム のスループットを向上させて、システムの性能の 向上を実現できる。

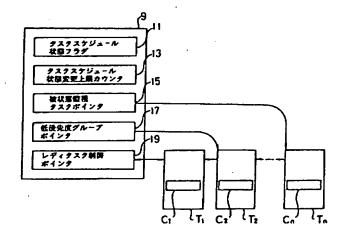
4. 図面の簡単な説明

第1 図は本発明のタスクスケジューリング方式に係る一実施例を示す概略図、第2 図はタスクスケジューリング制御テーブルを示す図、第3 図および第4 図は本発明の動作を示すフローチャートである。

- 1…優先度制御スケジューリング部
- 3 … タスクスケジュール状態監視部
- 5 … 2 段階優先度斜御スケジューリング部
- 7…タスクスケジュール回復部
- 9…タスクスケジュール制御テーブル
- 11…タスクスケジュール状態フラグ
- 13… タスクスケジュール状態変更上限カウン
- 17…低優先度グループポインタ

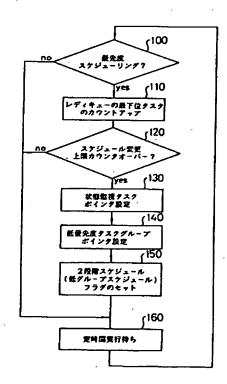
特開平 4-191935 (5)





第1図

第2図



第3図

特別平 4-191935 (8)

